(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号 特開2000-44016 (P2000-44016A)

(43)公開日 平成12年2月15日(2000.2.15)

(51) Int.CL'		識別記号	F I デーマコート*(参考)
B 6 5 G	1/04	5 3 1	B65G 1/04 531A 3F022
			531B 3F333
		5 0 1	5 0 1
		5 2 7	5 2 7
B66F	9/07		B66F 9/07
			審査請求 有 請求項の数6 OL (全 11 頁)
(21)出願番号		特顯平 10-213162	(71)出頭人 000003218
			株式会社豊田自動織機製作所
(22)出廣日		平成10年7月28日(1998.7.28)	爱知県刈谷市豊田町2丁目1番地
		•	(72)発明者 本谷 彰彦
			爱知県刈谷市豊田町2丁目1番地 株式会
			社豊田自動織機製作所内
			(74)代理人 100068755
			弁理士 恩田 博宜
			Fターム(参考) 3F022 BB08 FF01 HH04 JJ09 KK01
			MMO1 MMO4 MMO8 MM17 MM57
			3F333 AAD4 AB08 AEO3 BAO3 BO05
			BF02 BF03 BG01 BG03 CA08
			CB05 CB12 CB19 DA02 DB07

(54) 【発明の名称】 スタッカクレーン、自動倉庫用建屋及び自動倉庫

(57)【要約】

【課題】 作業者が自動倉庫の通路を歩き易くする。 【解決手段】 マスト22に対しその幅中心がマスト2 2の幅中心に一致するようにキャリッジ23を設ける。 マスト22を走行輪28の下端よりも下方に延長し、マスト22の側面を走行台車21の側面に固定し、走行輪28をキャリッジ23の幅中心から一方の側にずれて位置させる。自動倉庫1には、走行輪28が転動する走行レール16を通路11の幅中心から一方の側にずれた位置に設置する。

Best Available Copy

【特許請求の範囲】

【請求項1】 床面に沿って設けられた走行レール上を 転動する走行輪を備え、該走行レールに沿って走行可能

前記走行台車に下端部が支持され、鉛直方向に延びるマ

前記マストに沿って昇降可能に案内され、前記走行レー ルに直交する幅方向に荷を移載可能なキャリッジとを備 えたスタッカクレーンにおいて、

前記走行輪は、前記キャリッジの幅方向において同キャ 10 リッジの幅中心から所定距離だけずれて位置しているス タッカクレーン。

【請求項2】 前記マストに沿って昇降可能に案内され るバランスウェイトと、

前記マストにおいて上端側と下端側とにループ状に掛装 され、前記キャリッジと前記バランスウェイトとがそれ ぞれ前記マストに沿って互いに反対向きに昇降可能に連 結される巻き掛け伝達部材とを備え、

前記走行輪は、前記キャリッジの幅方向において前記マ ストの幅範囲から外れた位置に設けられ、

前記マストは、前記走行輪の下端よりも下方に延出され ている請求項1に記載のスタッカクレーン。

【請求項3】 前記巻き掛け伝達部材は、前記マストの 下端部において前記走行輪の下端よりも下方を通過する 請求項2に記載のスタッカクレーン。

【請求項4】 前記マストは1本であって、前記キャリ ッジは該マストに片持ち支持されている請求項2又は請 求項3に記載のスタッカクレーン。

【請求項5】 スタッカクレーンの走行通路の両側に設 けられた荷収容棚と、前記スタッカクレーンが移動する 30 ストローク)をできるだけ大きくすることが必要であ ために前記通路に設けられた走行レール及び案内レール とを備えた自動倉庫用建屋において、

前記走行レールは、前記通路の幅方向において同通路の 幅中心からいずれか一方の側にずれた位置に設けられた 自動倉庫用建屋。

【請求項6】 請求項5に記載の自動倉庫用建屋の前記 通路には、請求項1~請求項4のいずれか一項に記載の スタッカクレーンが、前記キャリッジの幅中心が前記通 路の幅中心とほぼ一致するように設けられている自動倉

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、自動倉庫で使用さ れるスタッカクレーン、自動倉庫用建屋、及び、自動倉 庫に関するものである。

[0002]

【従来の技術】図12,13に示すように、従来自動倉 庫で使用されているスタッカクレーン70は、通路71 の床面に沿って設置された走行レール72と、走行レー

3とに案内されて移動する。スタッカクレーン70は、 走行台車74、マスト75、キャリッジ76等を備えて いる。走行台車74は、走行レール72上を転動する一 対の走行輪77を備えるとともに、マスト75の下端を 支持している。 マスト75は、 上端が案内レール73に 沿って案内されており、キャリッジ76を昇降可能に支 持している。キャリッジ76は、通路71の両側に設け られた荷収容棚78に対し、それぞれフォーク79を延 出して荷を移載するようになっている。このため、キャ リッジ76は、その幅中心が通路の幅中心に一致するよ うに設けられている。そして、キャリッジ76はその幅 中心でマスト75に支持され、走行台車74の上に載っ たマスト75に対し走行輪77がその幅中心に配置され ている。従って、走行輪77はキャリッジ76の幅中心 に位置している。

【0003】キャリッジ76は、マスト75の上端及び 下端との間でループ状に掛装されたワイヤ80に、マス ト75の反対側で昇降可能に案内されたバランスウェイ ト81と共に連結されて吊り下げられている。そして、 20 キャリッジ76は、バランスウェイト81によってある 程度バランスされ、昇降用モータ82によってワイヤ8 0が駆動されることで互いに反対向きに昇降する。この とき、バランスウェイト81は、キャリッジ76と同じ

昇降ストロークだけ昇降する。

【0004】ところで、自動倉庫においては、床側と天 井側のデッドスペースを小さし、収容効率を向上するこ とが必要となっている。このため、スタッカクレーン7 0においては、スタッカクレーン70自体の高さに対 し、キャリッジ76の昇降可能なストローク範囲 (昇降 る。つまり、一般に自動倉庫の床面から天井までの高さ は制約されるため、スタッカクレーン70の高さに対す る昇降ストロークの割合が大きいほどデッドスペースが 小さくなる。

【0005】一方、キャリッジ76の重量に対してバラ ンスウェイト81の重量が小さいと、昇降用モータ82 の出力を大きくする必要がある。しかし、高出力のモー タは大型となり、スタッカクレーン70の大型化を招く 問題がある。又、消費電力が大きくなり、維持費が嵩む 40 問題がある。そこで、バランスウェイト81の重量は、 できるだけ大きくすることが望ましい。

[0006]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、バラン スウェイト81の重量を大きくしようとして、バランス ウェイト81を太くすると、バランスウェイト81をマ スト75内に収容する場合にマスト75が太くなる問題 がある。又、バランスウェイト81を上下に長くして重 量を確保しようとすると、バランスウェイト81の昇降 ストロークが制約され、キャリッジ76の昇降ストロー ル72と平行に天井面に沿って配置された案内レール7 50 クが小さくなる問題があった。従って、マスト75が太 3

くなることを避け、又、キャリッジ76の昇降ストロー クを確保するため、バランスウェイト81を大きくでき ず、出力が大きな昇降用モータ82を使用していた。そ の結果、昇降用モータ82によって部品収容スペースが 大きくなってスタッカクレーン70の大型化を招き、 又、消費電力が大きい問題があった。

【0007】又、スタッカクレーン70や、各フィルタ 装置の保守点検を行う場合には、作業者が通路を通って 自動倉庫内を移動する。このとき、走行レール72が通 路71において幅方向の中心部に配置されているため、 作業者が通路71を歩き難い問題があった。

【0008】本発明は、上記問題点を解決するためにな されたものであって、その第1の目的は、作業者が通路 を歩き易くすることができるスタッカクレーン、自動倉 庫用建屋及び自動倉庫を提供することにある。

【0009】又、第2の目的は、第1の目的に加えて、 出力の大きな昇降用モータを用いることなくスタッカク レーンの高さに対するキャリッジの昇降ストロークを大 きくすることができ、あるいは、キャリッジの昇降スト を使用することにある。

[0010]

【課題を解決するための手段】上記第1の目的を達成す るため、請求項1に記載の発明は、床面に沿って設けら れた走行レール上を転動する走行輪を備え、該走行レー ルに沿って走行可能な走行台車と、前記走行台車に下端 部が支持され、鉛直方向に延びるマストと、前記マスト に沿って昇降可能に案内され、前記走行レールに直交す る幅方向に荷を移載可能なキャリッジとを備えたスタッ カクレーンにおいて、前記走行輪は、前記キャリッジの 30 幅方向において同キャリッジの幅中心から所定距離だけ ずれて位置している。

【0011】請求項2に記載の発明は、請求項1に記載 の発明において、前記マストに沿って昇降可能に案内さ れるバランスウェイトと、前記マストにおいて上端側と 下端側とにループ状に掛装され、前記キャリッジと前記 バランスウェイトとがそれぞれ前記マストに沿って互い に反対向きに昇降可能に連結される巻き掛け伝達部材と を備え、前記走行輪は、前記キャリッジの幅方向におい て前記マストの幅範囲から外れた位置に設けられ、前記 マストは、前記走行輪の下端よりも下方に延出されてい る。

【0012】請求項3に記載の発明は、請求項2に記載 の発明において、前記巻き掛け伝達部材は、前記マスト の下端部において前記走行輪の下端よりも下方を通過す る。請求項4に記載の発明は、請求項2又は請求項3に 記載の発明において、前記マストは1本であって、前記 キャリッジは該マストに片持ち支持されている。

【0013】請求項5に記載の発明は、スタッカクレー ンの走行通路の両側に設けられた荷収容棚と、前記スタ 50

ッカクレーンが移動するために前記通路に設けられた走 行レール及び案内レールとを備えた自動倉庫用建屋にお いて、前記走行レールは、前記通路の幅方向において同 通路の幅中心からいずれか一方の側にずれた位置に設け られる。

【0014】請求項6に記載の発明は、請求項5に記載 の自動倉庫用建屋の前記通路には、請求項1~請求項4 のいずれか一項に記載のスタッカクレーンが、前記キャ リッジの幅中心が前記通路の幅中心とほぼ一致するよう 10 に設けられている。

(作用)請求項1に記載の発明によれば、走行輪がキャ リッジの幅方向において幅中心から一方に側に所定距離 だけずれた位置に配置されているので、自動倉庫の走行 通路において走行レールが走行通路の幅中心からずれた 位置に配置されることになる。

【0015】請求項2に記載の発明によれば、走行輪が マストの幅範囲から外れた位置に設けられ、マストが走 行輪の下端よりも下方に延出されているので、バランス ウェイトの昇降ストロークを下方に延長することが可能 ロークを小さくすることなく出力が小さい昇降用モータ 20 となる。従って、キャリッジの昇降ストロークを従来程 度に確保したまま、バランスウェイトを上下に長くして 重量を大きくすることが可能となる。あるいは、バラン スウェイトの重量を従来と同じとしたまま、キャリッジ の昇降ストロークを従来より大きくすることが可能とな

> 【0016】請求項3に記載の発明によれば、巻き掛け 伝達部材が走行輪の下端よりも下方を通過するように設 けられるので、バランスウェィトの昇降ストロークが下 方に延長される。従って、キャリッジの昇降ストローク が従来の同程度のまま、バランスウェイトを上下に長く してその重量を大きくすることが可能となる。あるい は、バランスウェイトを従来と同じとしたまま、キャリ ッジの昇降ストロークを従来より大きくすることが可能 となる。

> 【0017】請求項4に記載の発明によれば、請求項2 又は請求項3に記載の発明の作用に加えて、1本のマス トだけなので、バランスウェイトが1つになる。2本の マストにそれぞれバランスウェイトを備えたスタッカク レーンに対して、マスト1本当たりのバランスウェイト の重量すなわち体積を大きくすることがより一層要求さ

【0018】請求項5に記載の発明によれば、スタッカ クレーンが移動する走行レールが通路の幅中心に設置さ れていないため、作業者が通路を歩くときに走行レール が邪魔になり難い。

【0019】請求項6に記載の発明によれば、請求項5 に記載の作用をなす自動倉庫用建屋の通路に設けられた スタッカクレーンが、請求項1~請求項4のいずれかー 項に記載の発明の作用をなす。

[0020]

【発明の実施の形態】以下、本発明を具体化した一実施 の形態を図1~図6に従って説明する。図2に示すよう に、自動倉庫1は全体がほぼ直方体状に形成された自動 倉庫用建屋10を備えている。自動倉庫用建屋10は、 その幅中央を一定幅で直線状に延びる通路11と、通路 11の両側にそれぞれ設けられた荷収容棚12とを備え ている。各荷収容棚12には、複数の収容部13が左右 一対の支持片13 aによって区画されて棚状に形成され

造を備えユニット化された2種類の棚形成体14A、1 4Bを集合して形成されている。各棚形成体14A、1 4 Bには、その下側に設けられた導入口から通路側の空 気を導入し、導入した空気を沪過して各収容部13に背 面側から供給するフィルタ装置15がそれぞれ独立して 設けられている。但し、図2では、棚形成体14Aにつ いてのみフィルタ装置15を図示しているが、棚形成体 14Bにも同一のフィルタ装置15が設けられている。 そして、自動倉庫建屋10は、各棚形成体14A、14 Bに備えられたフィルタ装置15によって内部全体が所 20 定の清浄度に維持されるようになっている。

【0022】通路11には、その幅方向における中心か ら両荷収容棚12の一方の側に偏った位置に、通路11 に沿って延びる走行レール16が床面に設けられてい る。走行レール16は、その上面16aが床面から所定 の高さに位置している。又、通路11の上方における天 井には、走行レール16と平行に案内レール17が設け られている。

【0023】自動倉庫建屋10には、各荷収容棚12に 対して荷を移載するためのスタッカクレーン18が設け 30 られている。 スタッカクレーン 18は、 走行レール 16 及び案内レール17によって通路11に沿って移動可能 に設けられている。スタッカクレーン18は、自動倉庫 1の外部から搬入された荷を入庫指定された収容部13 に搬送し、あるいは、出庫指定された収容部13に収容 されている荷を自動倉庫1の外部に搬出する作業を行 Э.

【0024】走行レール16には、図1に示すように、 スタッカクレーン18が自走するためのタイミングベル ト19が走行レール16に沿って設けられている。又、 走行レール16には、タイミングベルト19が設けられ た側と反対側に、スタッカクレーン18に電磁誘導によ って給電するための給電線54が設けられている。

【0025】図2に示すように、通路11の長手方向に おける自動倉庫1の一端側には、外部から荷をスタッカ クレーン18に受け渡しできる位置まで搬入したり、あ るいは、スタッカクレーン18から受け取った荷を所定 位置まで搬出するための搬送装置20が設けられてい る。この搬送装置20は、公知の機構にて構成されてい る.

【0026】スタッカクレーン18は、図1,3,4, 5に示すように、走行台車21、マスト22、キャリッ ジ23、上側支持部24、バランスウェイト25、タイ ミングベルト26等を備えている.

【0027】走行台車21は、走行レール16に沿って 延びるように形成されたフレーム27を備えている。フ レーム27には、走行レール16上を転動可能に走行レ ール16に沿って配列された2つの走行輪28が設けら れている。又、フレーム27には、各走行輪28の両側 【0021】各荷収容棚12は、それぞれモノコック構 10 に、それぞれ一対からなる案内ローラ29が走行レール 16を挟み込むように設けられている。走行台車21 は、走行輪28及び各案内輪29によって走行レール1 6に沿って移動可能となっている。

> 【0028】マスト22は、平断面がほぼ長方形状で鉛 直に延びるように形成され、下端部の側面がフレーム2 7の側面に固定されている。従って、各走行輪28は、 キャリッジ23の幅方向におけるマスト22の幅範囲か ら外れた位置で走行台車21に支持されている。 すなわ ち、各走行輪28は、キャリッジ23の幅方向において その幅中心から一方の側に所定距離だけずれた位置に配 置される。詳述すると、各走行輪28は、図3,5に示 すように、キャリッジ23の幅中心から、マスト22の 幅の半分と、走行台車21の幅の半分の和以上ずれてい る。又、マスト22は、図3、4に示すように、各走行 輪28の下端、即ち、走行レール16の上面16aより も下方に延出されている。

【0029】図6は、マスト22の平断面を示してい る。マスト22は、同一の断面形状で延びるように形成 されたマスト体30を備えている。マスト体30には、 一対の案内溝31が形成されている。又、マスト体30 には、収容部32が形成され、収容部32内には一対の 案内溝33が形成されている。

【0030】マスト体30は、カバー34によって全体 が覆われている。カバー34は、マスト体30を覆うよ うに形成されるとともに、キャリッジ23の昇降動作に 伴い、マスト体30とキャリッジ23との連結部である 腕部43を鉛直方向に通過させるように鉛直方向に延び る一対の開口部35を備えている。マスト22の一側部 には、給電線54から受電した電力の一部をマスト22 側からキャリッジ23側に供給する図示しないケーブル を収容するための収容室36がカバー34によって形成 されている。ケーブルは、ケーブルを外部との接触から 保護した状態でキャリッジ23の昇降に従って柔軟に変 形し、ケーブルをキャリッジ23に追従させるケーブル 保護体(商品名ケーブルペア)37によって保護されて いる。収容室36は、ケーブル保護体37を収容可能な 大きさに形成されている。

【0031】図3~5に示すように、前記上側支持部2 4はマスト22の上端に固定され、案内レール17に沿 50 って延びる案内溝38を備えている。案内溝38の両関 えている。

には、案内レール17を挟み込むことができるように一 対の案内ローラ39が二組設けられている。そして、上 側支持部24が案内溝38に配置された案内レール17 を各案内ローラ39によって挟み込むことでマスト22 の上端部が支持されている。

【0032】又、前記キャリッジ23は、図3~5に示 すように、マスト22に沿って昇降可能に連結されてい る。キャリッジ23は、図3,5に示すように、走行レ ール17の長手方向に直交する方向(幅方向)におい て、その幅中心が通路11の幅中心にほぼ一致するよう 10 に配置され、その幅中心部でマスト22に支持されてい

【0033】キャリッジ23は、図1に示すように、連 結部40、支持台41、移載装置42を備えている。図 6に示すように、前記各腕部43には、キャリッジ23 を両案内溝31に沿って安定した姿勢で鉛直方向に移動 させるための複数の案内ローラ44が設けられ、各案内 ローラ44は案内溝31に係合されている。支持台41 は、連結部40に固定されている。移載装置42は、公 知の機構であって、通路11の幅方向における両向きに 20 延出可能なフォーク45を備えている。移載装置42の 図示しない駆動部には、マスト22個から前記ケーブル を介して給電される。

【0034】又、マスト体30の収容部32内には、バ ランスウェイト25が昇降可能に収容されている。バラ ンスウェイト25には、同バランスウェイト25を両案 内溝32に沿って鉛直方向に安定した姿勢で移動させる ための複数の案内ローラ46が設けられ、各案内ローラ 46は各案内溝32に係合されている。 バランスウェイ りも長くされることで重量が従来よりも大きくされてい

【0035】マスト体30には、図3、4に示すよう に、上端に一対二組の上側ローラ47が支持され、下端 には一対二組の下側ローラ48が支持されている。各上 側ローラ47及び下側ローラ48との間には、巻き掛け 伝達部材としての2本のタイミングベルト26がループ 状に掛装されている。タイミングベルト26は、各上側 ローラ47側において、一端がキャリッジ23の上端に 接続され、他端がバランスウェイト25の上端にそれぞ れ接続されている。又、タイミングベルト26は、各下 側ローラ48側において、一端がキャリッジ23の下端 に接続され、他端がバランスウェイト25の下端にそれ ぞれ接続されている。そして、各タイミングベルト26 は、キャリッジ23及びバランスウェイト25をマスト 22に沿って互いに反対向きに昇降可能な状態で支持し ている。

【0036】各下側ローラ44は、図3、4に示すよう に、その下端が走行レール16の上面16aよりも下方 に位置している。そして、両タイミングベルト26は、

マスト22の下端部において各走行輪28の下端よりも 下方を通過する。

【0037】図1に示すように、マスト22の側面に は、タイミングベルト26を正逆回転させる昇降駆動部 49が設けられている。昇降駆動部49は、昇降用モー タ49a等から構成されている。

【0038】図1に示すように、走行台車21上には、 スタッカクレーン18を走行レール16に沿って移動さ せるための走行駆動部50が設けられている。 走行駆動 部50は、図示しない走行用モータにて駆動される駆動 スプロケット51と、一対の従動ローラ52とを備えて いる。駆動スプロケット51には、両従動ローラ52に 案内されたタイミングベルト19が掛装されている。

【0039】走行台車21には、図4に示すように、走 行レール16に設けられた給電線54から電力を非接触 で受電するための受電コア53が設けられている。スタ ッカクレーン18は、走行駆動部50、昇降駆動部49 及び移載装置42を制御する図示しない制御部を備えて いる。受電コア53で受電した電力は、走行駆動部5 0、昇降駆動部49及び移載装置42の駆動に使用され る。又、スタッカクレーン18は、外部から光信号で送 信される搬送指令信号を受信する図示しない受信部を備

【0040】次に、以上のように構成されたスタッカク レーン18及び自動倉庫1の作用について説明する。外 部から入力された搬送指令信号に基づき制御部が走行駆 動部50を駆動すると、スタッカクレーン18が走行レ ール16に沿っていずれかの向きに移動する。又、昇降 駆動部49が駆動されると、タイミングベルト26の正 ト25は、上下の長さが従来のバランスウェイト81よ 30 転又は逆転によってキャリッジ23が上昇あるいは下降 する。

> 【0041】荷取りを行う場合には、キャリッジ23が 1つの収容部13に対する所定の荷取り高さまで移動さ れた後、移載装置42が同収容部13側に延出される。 そして、キャリッジ23が所定量だけ上昇されると、収 容部13に載置されていた荷が移載装置42の移載面上 に移載される。その後、移載装置42をキャリッジ23 側に戻すと、スタッカクレーン18が荷を搬送可能な状 態となる。

【0042】反対に、荷置きを行う場合には、キャリッ ジ23が1つの収容部13に対する所定の荷置き高さま で移動された後、移載装置42が同収容部13側に延出 される。そして、キャリッジ23が所定量だけ下降され ると、移載装置42の移載面上に載置されていた荷が収 容部13に移載される。その後、移載装置42をキャリ ッジ23側に戻すと、荷を受け取ったスタッカクレーン 18が移動可能な状態となる。

【0043】キャリッジ23が昇降されるとき、マスト 22が走行レール16の上面16aよりも下方まで延出 50 されているので、タイミングベルト26を上下で掛装す

る上側ローラ47と下側ローラ48との間の距離が長く なる。特に、タイミングベルト26が、上面16aより も下方を通過するので、バランスウェイト25の昇降ス トロークが長くなる。従って、マスト75を走行台車7 4の上に設けた従来のスタッカクレーン70に対して、 走行レール16の上面16aから案内レール17の下面 までの距離が同じである場合、バランスウェイト25の 重量が従来と同じままであればキャリッジ23の昇降ス トロークが大きくなる。又、バランスウェイト25の昇 降ストロークが長くなった分だけバランスウェイト25 10 〇 マスト22は、走行輪28の下端より下方まで延長 を上下に長くして重量を大きくすることに利用すると、 キャリッジ23の昇降ストロークを従来と同じだけ確保 して、昇降モータ49aに加わる負荷を小さくすること が可能となる。

【0044】以上詳述したように、本実施の形態のスタ ッカクレーン、自動倉庫用建屋及び自動倉庫によれば、 以下の各効果を得ることができる。

(1) スタッカクレーン18において、各走行輪28を キャリッジ23の幅方向においてその幅中心からマスト 22の幅範囲から外れた位置までずらしたので、自動食 20 庫1の通路11に走行レール16が通路11の幅中心か らずれた位置に配置される。従って、自動倉庫1の通路 11を作業者が歩き易くすることができる。

【0045】(2)マスト22を各走行輪28の下端よ りも下方に延出したので、バランスウェイト25の昇降 ストロークを下方に延長することが可能となる。従っ て、キャリッジ23の昇降ストロークを従来と同じとし たままバランスウェイト25を上下に長くして重量を大 きくでき、出力が小さい昇降用モータ49aを使用する ことができる。あるいは、バランスウェイト25を従来 30 と同じ長さとしたまま、キャリッジ23の昇降ストロー クを従来より大きくすることが可能となる。その結果、 スタッカクレーン18の高さに対するキャリッジ23の 昇降ストロークを大きくすることができ、あるいは、出 力が小さい昇降用モータ49aを使用することで、昇降 用モータ49aの小型化、消費電力の低減を図ることが できる。又、マスト22が太くならないようにすること ができる。

【0046】(3)スタッカクレーン18を備えた自動 倉庫1においては、スタッカクレーン18自体の高さに 対し、キャリッジ23の昇降ストロークを大きくするこ とができるので、自動倉庫1の収容効率を大きくするこ とができる。すなわち、天井の高さが従来の自動倉庫と 同じであっても各荷収容棚12に収容部13をさらに1 段増やしたり、各段の収容部13の高さを大きくすると いったことができる。

【0047】(4)タイミングベルト26を各走行輪2 8の下端よりも下方を通過するように設けたので、バラ ンスウェィト25の昇降ストロークが下方に延長される 延長量を大きくすることができる。その結果、上記

(2), (3) に記載の各効果が顕著となる。

【0048】(5)1本のマスト22だけでキャリッジ 23を昇降可能に支持する片持ち式であって、2本のマ ストにそれぞれバランスウェイトを設けたスタッカクレ ーンに比べて、バランスウェイトの重量 (上下長さ)を 大きくする必要があるスタッカクレーンにおいて上記 (2), (3)に記載の各効果が顕著となる。

1.0

【0049】尚、実施の形態は上記実施の形態に限ら ず、以下のように変更してもよい。

されているものに限定されず、図7に示すように、走行 輪28をマスト22に対してずらした状態で支持する走 行台車55の上に固定されたものでもよい。この場合に は、上記(1)に記載の効果を得ることができる。

【0050】〇 図8に示すように、上記実施の形態 で、下側ローラ48を各走行輪28の下端寄りも上方に 配置したスタッカクレーン18とする。この構成では、 上記(1)~(3), (5) に記載の各効果を得ること ができる。

【0051】〇 図9に示すように、スタッカクレーン 56には、キャリッジ23の両側にそれぞれマスト22 A, 22Bを設ける。各マスト22A, 22Bには、そ れぞれバランスウェイト57を設け、両方のバランスウ ェイト57によってキャリッジ58をバランスさせるよ うにする。この構成によっても上記(1)~(3)に記 載の各効果を得ることができる。

【0052】〇 走行輪はキャリッジ23の幅中心に対 して一方の側にのみずらされていることに限定されな い。 図10に示すように、 マスト22の両側にそれぞれ 走行台車21A, 21Bを設け、各走行台車21A, 2 1 Bに走行輪28を設けたスタッカクレーン59として もよい。一方、自動倉庫1の通路11には、一対の走行 レール16A,16Bを設置する。そして、スタッカク レーン59が両走行レール16A、16Bに沿って移動 するようにする。

【0053】この構成では、キャリッジ23及びバラン スウェイト25等の重さが各走行台車21A, 21Bに 分散される。従って、マスト22と各走行台車21A, 21Bとの間の各接合面に加わる力が小さくなる。

【0054】〇 上記実施の形態で、走行輪28をキャ リッジ23の幅中心からずらす所定距離は、例えば、マ スト22の幅の半分、走行輪28の幅、あるいは、走行 レール16の幅程度であってもよい。これら各場合で も、走行レール16が通路11の幅中心から約5cm以 上ずれることで作業者が歩き易くなる。又、マスト22 の幅の半分以上ずらせば、走行レール16の片側に広い 通路が確保され、歩くときに走行レール16を跨がなく てもよい。又、マスト22の幅の半分と、走行輪28の 幅の半分との和を超える距離だけずらせば、マスト22 50 の幅範囲から走行輪28が外れるので、マスト22を走

行輪28の下端より下方に延出することができる。

【0055】〇 上記実施の形態で、通路11には走行レール16に並列に補助レールを設置し、スタッカクレーンには、マスト22の下端に補助レール上を走行する補助輪を設ける。この構成では、スタッカクレーンの荷重の一部が走行レール16に加わらなくなりマスト22と走行台車21との接合面に加わる力が小さくなる。このとき、補助レールは、床面から上方にさほど突出しないか、面一とすることができるので、歩き易さを妨げない。

【0056】〇 キャリッジ23がバランスウェイト25にてバランスされる方式のスタッカクレーンに限らず、バランスウェイト25を備えないスタッカクレーンにおいて、走行輪28をキャリッジ23の幅中心から一方の側に所定距離だけずれた位置に配置する。例えば、マストの上端から下端まで延びる雄ねじ軸を備え、この雄ねじ軸をキャリッジに設けた雌ねじ穴に螺合させることで、キャリッジを支持するとともに昇降させるようにしたスタッカクレーンに実施する。この場合にも、上記(1)に記載の効果を得ることができる。

【0057】○ スタッカクレーンを、バランスウェイト25がマスト22の外部に露出した状態で案内されるように形成する。この構成では、クリーンブースでない自動倉庫、及び、同自動倉庫で使用されるスタッカクレーンにおいて上記(1)~(5)に記載の各効果を得ることができる。この場合、巻き掛け伝達部材は、タイミングベルト26に限らず、ワイヤ、チェーン等であってもよい。

【0058】〇 自動倉庫建屋を、キャリッジ23の幅中心が通路11の幅中心から一方の関にずれた位置とな 30 るようにスタッカクレーンを設置するものとする。この場合においても、走行輪28が通路11の幅中心に配置されないようにスタッカクレーンに設けることにより、走行レール16を通路11の幅中心から一方の関にずらして作業者が歩き易いようにすることができる。又、マストを走行輪の下端よりも下方に延出することにより、バランスウェイトの昇降ストロークを延長することができる。

【0059】〇 図11に示すように、マスト22の幅中心をキャリッジ23の幅中心から一方の側にずらし、各走行輪28をキャリッジ23の幅中心にほぼ一致するようにしたスタッカクレーン60とする。従って、自動倉庫1には、走行レール16を通路11のほぼ幅中心に設置する。

【0060】この構成では、作業者が通路11を歩き易いようにすることはできないが、出力が同じ昇降用モータを使用しながらキャリッジ23の昇降ストロークを大きくするか、昇降ストロークを同じとしたままで出力が小さい昇降用モータを使用することはできる。

【0061】以下、特許請求の範囲に記載された技術的 50

思想の外に前述した各実施の形態から把握される技術的思想をその効果とともに記載する。

(1)請求項1~請求項4のいずれか一項に記載の発明 において、前記マストは、その幅中心が前記キャリッジ の幅中心にほぼ一致するように設けられている。このよ うな構成によれば、キャリッジをバランス良く支持する ことができる。

【0062】(2)請求項1~請求項4のいずれか一項に記載の発明において、スタッカクレーンを前記通路に 10 設置した場合において、前記走行輪が前記通路の幅方向において該通路の幅中心から一方の側に所定距離だけずれて位置している。このような構成によっても、上記(1)~(4)と同等の効果が得られる。

【0063】(3)請求項1~請求項4のいずれか一項 に記載の発明において、前記所定距離は、前記マストの 幅の半分以上である。この構成では、マストの幅の半分 だけ通路の歩く部分が広くなる。

【0064】(4)請求項1~請求項4のいずれか一項 に記載の発明において、前記所定距離は、前記走行輪の 20 幅以上である。この構成では、走行輪の幅だけ通路の歩 く部分が広くなる。

【0065】(5)請求項1~請求項4のいずれか一項に記載の発明において、前記所定距離は、前記走行レールの幅以上である。この構成では、走行レールの幅だけ通路の歩く部分が広くなる。

[0066]

【発明の効果】請求項1~請求項6に記載の発明によれば、走行レールが通路の幅中心から同幅方向の一方の側にずれた位置に配置されるため、作業者が通路を歩き易いようにすることができる。

【0067】請求項2~請求項4及び請求項6に記載の 発明によれば、スタッカクレーンの高さに対するキャリ ッジの昇降ストロークの割合を大きくし、あるいは、出 力が小さい昇降用モータを使用することができる。又、 自動倉庫の収容効率を高くすることができる。

【0068】請求項3、請求項4及び請求項6に記載の 発明によれば、スタッカクレーンの高さに対するキャリ ッジの昇降ストロークの割合を一層大きくし、あるい は、出力がより小さい昇降用モータを使用することがで もる。又、自動倉庫の収容効率を一層高くすることがで きる。

【0069】請求項4及び請求項6に記載の発明によれば、2本マストの場合よりも重量すなわち体積が大きなバランスウェイトを使用することから昇降ストロークが制限される2本マストのスタッカクレーンにおいて請求項2又は請求項3に記載の発明の効果を得ることができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】 スタッカクレーンを示す模式斜視図。

【図2】 自動倉庫を示す模式斜視図。

【図3】 スタッカクレーンの模式正面図。

【図4】 スタッカクレーンの模式側面図。

【図5】 スタッカクレーンの模式背面図。

【図6】 マストの模式平断面図。

【図7】 別例のスタッカクレーンを示す模式正面図。

【図8】 別例のスタッカクレーンを示す模式正面図。

【図9】 別例のスタッカクレーンを示す模式正面図。

【図10】 別例のスタッカクレーンを示す模式正面 図

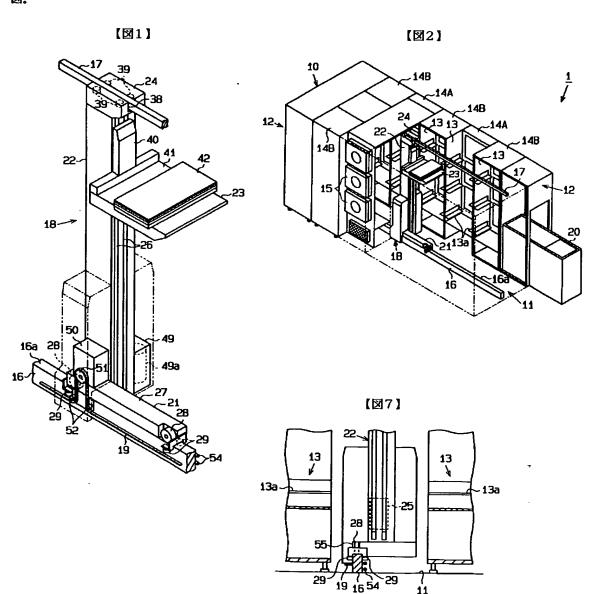
【図11】 別例のスタッカクレーンを示す模式正面図。

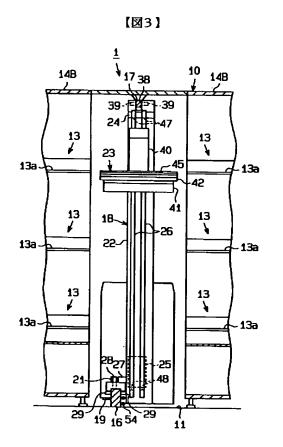
【図12】 従来例のスタッカクレーンを示す模式側面図。

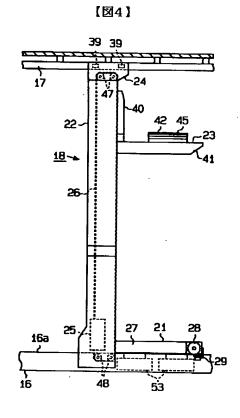
14 【図13】 従来例のスタッカクレーンを示す模式正面 図。

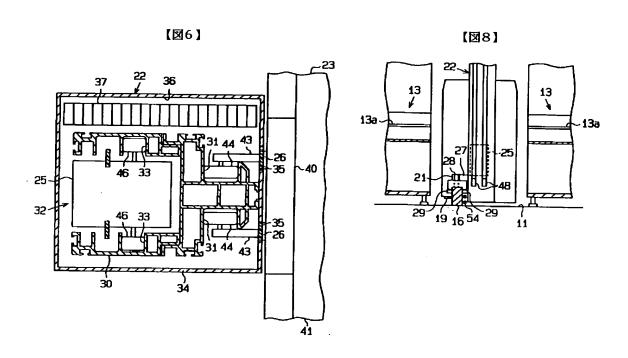
【符号の説明】

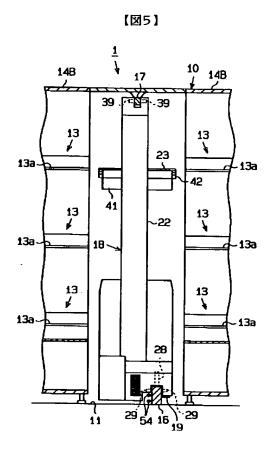
1…自動倉庫、10…自動倉庫用建屋、11…通路、12…荷収容棚、16…走行レール、17…案内レール、18…スタッカクレーン、21…走行台車、22…マスト、23…キャリッジ、25…バランスウェイト、26…巻き掛け伝達部材としてのタイミングベルト、28…走行輪、16A,16B…走行レール、21A,21B 0 …走行台車、22A,22B…マスト、55…走行台車、56…スタッカクレーン、57…バランスウェイト、58…キャリッジ、59…スタッカクレーン。

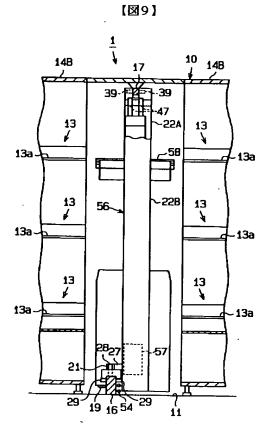




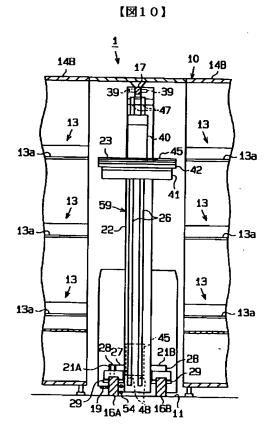


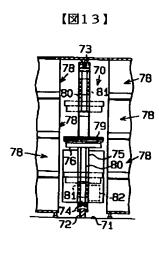






【図12】





This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:	
☐ BLACK BORDERS	
☐ IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES	
☐ FADED TEXT OR DRAWING	
☐ BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING	
☐ SKEWED/SLANTED IMAGES	
☐ COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS	
☐ GRAY SCALE DOCUMENTS	
☐ LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT	
REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY	
П отнер.	

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.